PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number: 01093993 A

(43) Date of publication of application: 12.04.89

(51) Int. Cl **H0**

H04N 13/04

(21) Application number: 62251241

02251241

(22) Date of filing: 05.10.87

(71) Applicant:

SHARP CORP

(72) Inventor:

YATAGAI YUKIHIRO

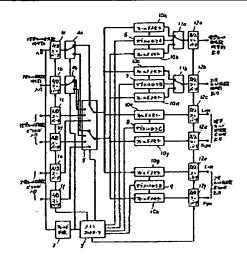
(54) DEVICE FOR CONVERTING STEREOSCOPIC BIDIRECTIONAL MULTI-FUNCTION

(57) Abstract:

PURPOSE: To convert the input video signals of various types with one device by simultaneously converting all the signals of the four types and obtaining a stereoscopic video signal to correspond to plural systems.

CONSTITUTION: The processing system of system conversion is composed of the four blocks of the polaroid system of a standard field frequency and field frequency of twice thereof samely as the time-dividing system of the standard field frequency and the field frequency of twice thereof. Then, the control of field memories 10a-10h or switch circuits 11a and 11b is executed by respective sub-controllers. These sub-controllers are controlled by a main controller 3 and controls the method of the conversion by an input signal form to be selected. Further, the stereoscopic video signal of the respective systems in an output side have a form in which mutual synchronization is always matched. Thus, a stereoscopic image, which is recorded in various formats, can be freely converted to the stereoscopic video signal to be desired to be obtained.

COPYRIGHT: (C)1989, JPO& Japio



BEST AVAILABLE COPY

19日本国特許庁(JP)

① 特許出願公開

⑫ 公 開 特 許 公 報 (A)

平1-93993

@Int_Cl.4

識別記号

庁内整理番号

砂公開 平成1年(1989)4月12日

H 04 N 13/04

6680-5C

審査請求 未請求 発明の数 1 (全11頁)

69発明の名称

立体双方向多機能変換装置

20特 顖 昭62-251241

22出 顖 昭62(1987)10月5日

⑫発 明 者 谷田貝 行 弘

大阪府大阪市阿倍野区長池町22番22号 シャープ株式会社

シャープ株式会社 ⑪出 願 人

大阪府大阪市阿倍野区長池町22番22号

弁理士 杉山 毅至 四代 理 人 外1名

1. 発明の名称 立体双方向多機能変換装置

2. 特許請求の範囲

1. 左眼用映像と右眼用映像を、フィールド毎交 互に表示し、その表示周期に同期して光の通過 及び遮断を行なり液晶シャッターを通して表示 像を立体視するフィールド時分割方式の立体映 3. 発明の詳細な説明 システムに於いて、フィールド周波数が標準テ レビジョン信号と同一である立体映像信号を第 一の信号とし、フィールド周波数を標準テレビ ジョン信号の2倍とした立体映像信号を第二の 信号とし、又、左眼用映像と右眼用映像を、各 々別の表示装置に写しそれぞれの表示映像に互 いに異なる偏向角で偏向をかけた後、ハーフミ ラー等を利用し1枚の映像に合成し、その合成 映像を左右の偏向角に応じた偏向板を通して見 ることにより立体映像を得るポラロイド方式の 立体映像システムに用いられる立体映像信号の **うち、フィールド周波数が標準テレビジョン信**

号と同一の信号を第三の信号とし、フィールド 周波数が標準テレビジョン信号の 2 倍の信号を 第四の信号とした場合、との第一から第四まで のすべての信号を入力可能で、そのいずれの信 号の入力であっても、信号の変換を行ない第一 から第四まですべての信号を同時に出力できる ことを特徴とする立体双方向多機能変換装置。

く産菜上の利用分野〉

本発明は、フィールド時分割方式の立体映像シ ステムに於いて、フィールド周波数が標準テレビ ジョン信号と同一である立体映像信号を第一の信 号とし、フィールド周波数を標準テレビジョン信 号の2倍とした立体映像信号を第二の信号とし、 又、ポラロイド方式の立体映像システムに用いら れる立体映像信号のうち、フィールド周波数が、 福準テレビジョン信号と同一の信号を第三の信号 とし、フィールド周波数が標準テレビジョン信号 の 2 倍の信号を第四の信号とした場合、前配した 第一から第四までの4種の信号のうち、いずれか の信号を入力信号とし、4 組類の立体映像信号に 変換したい場合に用いられる。

く発明の概要〉

前記した第一から第四までの4個類の信号のすべてを入力可能で、そのいずれかの信号を入力信号とし、4種の立体映像信号に同時に変換し、複数方式の立体映像装置に対応した立体映像信号を得るものである。

く従来技術〉

従来、立体映像方式で広く一般に普及している方式は、現行のテレビジョン信号と互換性のあるフィールド時分割方式と呼ばれる方式である。この方式は、1フレーム内の偶数、奇数の2つのそのイールドを各々左眼用、右眼用に割り合て、であいての一般のでである。とにより、右側のでではなりでは、左眼、中ではれる方式は、左眼、田映像と右眼、中ではれる方式は、左眼、田映像と右眼、大変、と音の表示数置に別々に表示し、それぞれの表示映像には互いに異なる偏光角で偏向がかけられた

画面サイズの傷光板、ハーフミラーなどを必要と し、装置が大がかりになる上、これら2つの画面 を合成する際の精度も要求されるといり問題点も ある。

との様に、各々の方式には一長一短があり、と

れらを状況に応じて使い分けることが必要である。 そこで、各々の長所を生かす方法として様々な 方式変換の技術や装置が開発されているが、いず れも単独の変換機能(例えば、標準テレビジョン 信号のフィールド周波数の時分割方式をポラロイ ド式に変換する)しか持ち合わせておらず、1 系 統の立体映像のソースに対して数 種類の方式の立 体映像信号を同時に出力する装置は存在しなかっ た。また、現在、立体映像信号の変換を行なり装

とし、それを変換するものしかなく、フィールド 周波数を概略テレビジョン信号の 2 倍とした信号 の入力を可能とし、それを各種立体映像信号に変

置は標準テレビジョン信号の立体映像信号を入力

換できる装置は存在していなかった。 く問題点を解決するための手段〉 後、ハーフミラーなどにより1枚の映像に合成され、その合成映像を左右映像の傷向角に対応した 偏光板を通して見ることにより立体映像を得る方 式である。

く発明が解決しようとする問題点〉

一方、ポラロイド方式では、2台の表示装置と

そとで本発明は、標準テレビジョン信号のフィールド周波数のフィールド時分割方式とポラロイド方式の2種類の信号と、それらの信号のフィールド周波数を標準テレビジョン方式の2倍とした方式2種類を合わせて4種類とした信号をすべて入力可能で、そのいずれかの信号を入力信号とし、4種類の信号すべてに同時に変換し、複数の方式に対応した立体映像信号を得ることにより、前記欠点を解消するものである。

く作 用う

これにより、標準テレビジョン信号のフィールド周波数時分割方式を入力とする場合は、従来複数の装置を用いて、複雑な操作を行っていたものが1台の装置で容易に実現することができ、操作性、簡便性を大幅に改善できる。また従来不可能であった他の3種の入力映像信号の変換も可能となった。

く実 施 例〉

以下、具体例に益き詳細に説明する。

第1図は、本装置のブロック図である。1は入

まず、入力された信号は1 a ~ 1 f までの A のコンパーターによりデジタル信号に変換され、時分割方式の入力信号はフィールド判定回路 2 からの信号により切換制御される左右分離回路 4 a 。 4 b によって左右別々の信号に分離される。 (左右一方の信号のみを見れば、1フィールド毎に無信号と映像信号の繰り返される信号となる)、ついて入力信号の選択の状態により、メインコント

サブコントローラA6は、フィールドメモリー 10aに書き込みを開始すると共に、スイッチ回 路11aをR側にする様に制御を行なり。その標 準1フィールド後に、R2の入力が開始されると サブコントローラA6はフィールドメモリ10b に対して、響き込みを開始する様制御すると共に、 スイッチ回路11aをL側にして、フィールドメ モリ7の内容であるL1を読み出す様に、 では、1フィールド毎にこの動作を繰り返すこと により、入力された時分割方式の立体映像が出力 されることとなる。

次に、標準フィールド周波数のポラロイド出力の場合は、スイッチ 5 からのし」の信号が入力されると、サブコントローラ C、8 はまずフィールドメモリー10 eへの香き込みを行ない次の R。の入力開始と共に、Left出力には、フィールドメモリー10 eの内容し」を読み出し、Right出力には、R。をそのまま出力すると同時に、10 fに香き込みを行なう。次いで、L。の入力

ロープ3により制御される入力切換スイッチ5に入力され、1 信号が選択された後、各方式変換の処理回路に入力され、各々に於いて各方式の立体映像信号に変換され出力する。

・ それでは、以上に入力の方式どとに動作を説明 する。入力切換SW5から、標準フィールド周波 数の時分割方式の信号が入力された場合、10a に5から第2図に示すL」の信号が入力されると、

が開始されると、10 eの内容 L: を Left 出力に出力すると同時に10 eに L: を 審き込み、 Right 出力には、10 fの内容 R: を出力する。 このように1フレーム毎に訂記した動作を繰り込し第2 図の様な出力を得る。

を繰り返すことにより第2図の様な出力を得る。 次に、フィールド周波数を2倍としたポラロイ ド方式の場合にはスイッチ 5 からのし、の入力関 始と共に、フィールドメモリー10gに吾を込み を行ない10gに半フィールド番を込みを終了し た時に10gからし、を啓き込みの倍のスピード で読みだし、Left 出力に出力する。次いでR: の入力が開始されると、10hにR:を哲き込み 10gからは再度し1の読み出しを開始する。 10hにR,の街き込みが半フィールド終わり、 10gからのL: の読み出しが終了したら10h からR2 を2倍スピードで読み出しはじめ10g からも再度しょを読み出す。10hへのR』の書 き込み、10gからのL: の飲み出し、10hか らのR: の読み出しが終了したら、入力にはL: が入って来るので、Left 出力へは10gからLi をRight 出力には10hからRaを出力し、 1.0gにL, を書き込む。10gへのL, の半分 を哲き込み、10g、10hからの読み出しが終

卿とし、10aのL。を出力し、10bにR。の 審き込みを行なう。とのような動作を繰り返すと とにより、第3図の如き出力信号を得る。

了したら10hからは再皮R2を10gからはL:

次に、出力にフィールド周波数 2 倍の時分割方式信号を得る場合は、この場合は入力信号と同一であるから、前記した入力、出力が標準フィールド周波数の時分割信号の場合と同様に行ない、第3図の如く入力に対して出力が1フィールド遅れた信号となる。

標準フィールド周波数のボラロイド方式を出力に得る場合は、Left信号はメモリ10eに逐次番き込み、番き込みが1フレーム毎に終了するたびに答き込みの半分のスピードで2倍の時間をかけて読み出しLeft出力を出なうが、Right信号はLeft信号に対して、入力1フィールド遅れて入力してくるため書き込みと同時に読み出した開始して、Right出力する、これにより、第3図の如き出力信号を得る。

次いで、フィールド周波数を2倍としたポラロ イド方式信号の場合であるが、この場合も、入力 を読み出し始める。以後、1 フレーム毎同様に疑り返し、第2図の様を出力を得る。

第2に入力信号が、フィールド周波数を2倍と した時分割方式の場合について記述する。

出力に概쪽フィールド周波数の時分割方式信号 を得る場合、第1図中5からし1の入力が始まる と10aに掛き込み10aに書き込みの終了と共 にスイッチ11 aをLeft 側とし、10 a から哲 き込みの半分のスピードで読み出し、出力する。 それと共に10bにR2の書き込みを行なり。次 いて106へのR2の書き込みが終了し、5から L。が10aへ入力されてくるが、L。の母き込 みは行なわず、10aはL1の出力を続ける。5 からR、が入力され、10aがL、の出力を終了 したら、スイッチ11aをRight 側とし、10b からR。の信号を書き込みの光のスピードで出力 する。次いでL。が入力されてくるので、10a は、これを書き込み、10bはR,を出力し続け る。スイッチ5からR。が入力され、10bが R2 の出力を終了したらスイッチ11aはLeft

が標準フィールド周波数時分割方式で出力が同周 波数のポラロイド方式とフィールド周波数が異な るだけで同様の変換動作となる。

第3図に、入力信号が標準フィールド周波数の ポッロイド方式の信号の場合の各動作について記述する。

まず、出力が標準フィールド周波数の時分割方式の信号の場合であるが、ボラロイド方式の入力の場合、Left入力、Right入力共連続信号であるので、これを入力1フィールドおきにLeft交互に、10a、10bのメモリーへ答え入力光フィールド遅れで統み出しを行ないスイッチ11aを、フィールド毎交互に切り換えて出力に出力する。(第4図参照)

次に、出力が2倍フィールド周波数の時分割方式の信号の場合であるが、入力のLeft Right信号を逐次メモリーに蓄え、それをLeftは入力 ガフィールド遅れで、Rightは入力1フィール ド遅れで、メモリーへの書き込みの倍のスピード で読み出し標準フィールド(入力)の光毎に、ス イッチ11 bを切換えて第4図の碌を出力を得る。 標準フィールド周波数のポラロイド方式の場合 は、入力信号を逐次そのまま10 c. 10 fのメ モリーに蓄え、それを半フィールド遅れで出力す ることにより第4図の様な出力を得る。又、2倍 フィールド周波数のポラロイド方式では、10g. 10hのメモリーに蓄えられたLeft. Right 信号をメモリーへの書き込みの2倍のスピードで 同じ信号を2度読み出すことで、標準の2倍のフィールド周波数を実現している。

最後に、入力信号が2倍フィールド周波数のポ ラロイド方式の信号の場合の各動作について記述 する。

出力信号が、標準フィールド周波数の時分割方式の信号の場合Left, Right 入力信号を、各々メモリー10a,10bへ1フィールドおきに苦えそれぞれを答き込みの光のスピードで読み出す。それらを標準フィールド期間で切り換わるスイッチ11aで選択して、出力する。また、標準フィールド周波数のポラロイド方式の場合には、

レベルの信号を出力する。左右判別回路14の出力をスイッチ16及び17の制御に使用する。スイッチ16は出力がハイ・レベルの時、端子aとにがつながり、ロウ・レベルの時端子bとにがつながる。スイッチ17は左右判別回路14の出力がハイレベルの時端子eとfがつながり、ロウレベルの時、端子dとfがつながる。スイッチ16の端子cの出力はbでD/A変換されビデオ出力端子21よりBのように出力される。同様にスイッチ17の端子fの出力は19でD/A変換されビデオ出力端子22よりCのように出力される。

次に2倍フィールド周波数時分割方式の信号処理回路の一構成例を第7図に示す。

第7図はブロック図で第8図がその説明図である。

左右の映像が垂直同期信号周期で交互に送られてくる立体用に頻集された映像信号のは、A/Dコンパータ23に入力されデジタル信号に変換される。

一方同期分離24にも入力され水平周期信号①

時分割方式と同様にメモリ10e.10(へ替えた信号をLeft. Right 別々に出力する。このようにして第5回の様を信号を扱る。

次に、2倍フィールド周波数の時分割方式とポ フロイド方式であるが、これらはそれぞれ標準フィールド周波数のポラロイド方式から標準フィールド周波数の時分割方式 およびポラロイド方式へ 変換するのとフィールド周波数が異なるのみで、 変換方法は同一である。

ことで第6図に本発明のポラロイド方式の信号 処理回路の一様成例を示す。

ビデオ入力端子20よりAに示すような時分割の立体映像信号を入力する。入力された立体映像信号は1でA-D変換され一方では、切り換えスイッチ16及び17の端子a及びdに到達し、一方ではフィールドメモリ15を通り1フィールド遅延してからスイッチ16及び17の端子b及びeに到達する。また左右判別回路14は20より入力された立体映像信号によって、右の像の時はロウ・レベルの信号を出力し、左の像の時はハイ

と垂値同期信号®が分離され出力される25はフィルド判別部であり同期分離24からの③と®により映像信号フィルドを判別する。いわゆる奇数フィルドと偶数フィルドを判別する。その結果が
®である。

29は普込みアドレス発生部であり水平方向の 発生は基準クロック発生31からのクロック信号 のにより発生し垂直方向のアドレスは①をクロックとしてライン数をカウントする。

A/D コンパータ23から出されたデジタル化された映像信号@は29からのアドレス信号に指示される番地のフィルドメモリに格納される。

フィルドメモリ26又27には左又は右の映像 データが印により区別され格納される。

第7図の具体例ではフィルドメモリ26に左映: 像、フィルドメモリ27に右映像信号が格納され る例となっている。メモリの区別は⑤により管理 される。

⑤はインパータ32により論理反転されフィルドメモリ26のデータ格納を可能とする。この場

合®が"L"レベルの時の状態である。又®が "H"レベルの場合はメモリ27にデータが格納

つまりフィルド判別の結果が左叉は右の映像の 区別と対応しているためである。

このようにして23からの映像信号のうち左の映像信号は26に右の映像信号は27に格納される。以下この状態を缺返す。

一方競出しの時は、左及び右の映像データは奇数フィンと偶数フィンの映像は別々に処理される。その区別をするのが®であり、®はメモリの垂直方向の競出しアドレス信号の最下位ビットを®により制御する。つまり最下位ビットが『L』レベルの場合を偶数とするなら『H』レベルの時を奇数とし、対応させることにより奇数フィンと偶数フィンを分離することができる。第9図がメモリに対する具体的制御例である。

W H o ~ W H n は水平方向啓込みアドレス、
W V o ~ W V n は垂直方向客込みアドレスであり、
R H o ~ R H n が水平方向銃出しアドレス R V o

記録された立体映像を自分の得たい立体映像信号に自由に変換することが可能となる。又、従来の 様に複数の装置や複雑な操作は一合の装置で済む ため必要としない。映像信号の引き回しが少なく なるため画質劣下を経滅するなどの効果がある。

4. 図面の説明

: (:)

第1図は、本発明のプロック図であり、第2図 ~第5図は、各信号の変換の様子を表わした図で ある。第6図、第7図は、本発明の要部構成例の プロック図、第8図は第7図の信号を説明する図、 第9図はメモリに対する具体的制御例を示す図、 第10図、第11図はメモリ読み出し状態を説明 する図である。

1 … A/D コンパータ、2 … フィールド判定回路、3 … メインコントローラ、4 … 左右分離回路、5 …入力信号セレクター、6 ~ 9 … サブコントローラ、10 … フィールドメモリー、11 … 切換スイッチ、12 … D/A コンパータ。

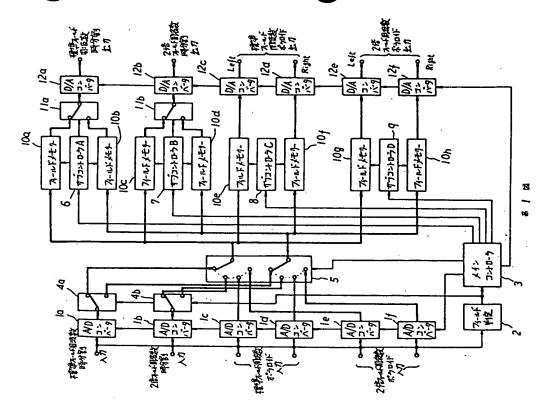
代理人 弁理士 杉 山 毅 至(他1名)

~RVnが垂直方向統出しアドレスである。

垂直方向続出しアドレスの最下位ビットR Vo を制御することにより奇数、偶数ラインの選別が 可能となる。第10図はその状態を画面上を例に して説明したものでの= "L"の状態で走査線 1. 3,5…n-8,n-1が選択され、切= *H* の状態で2.4,…n-4.n-2, nが選択さ れる状態を示す。@はフィルドメモリ26又は27 の読出しを制御する信号であり、26又は27の データを出力し終えると反転し一方のメモリのデ - タを出力するように働く。これにより左、右、 左右…と交互にメモリのデータが出力されること になる。その状態を第8図の©と個で示している。 ②と②の関係を第11図に示す。ととで②の左(右) Aは奇数 ラインの集りを示し左(右) Bは偶数 ライ ンの集りのフィルドを示す。よって②のそれぞれ のフィルドの走査級数は旬の光になる。しかし〇 のフィルド周波数は②の2倍となっている。 く発明の効果 >・

とれらの機能によって、様々なフォーマットで

the factor of the second



(人力)		(出)	7)	
標準了心信号	標準于止信号の7分以前波数		74-14/	即波数2倍,
の74-nド配吸数 時分割方式	時館讨式	木*ラロ作方式	時分割在	术和作斌
L1 R2 L3 R4 L5 R6 L7 R8 L9	L1 R2 L3 R4 L5 R6 L7 R8 L9	Li R2 Li R2 Li R2 L3 R4 L3 R4 L5 R6 L5 R6 L7 R8 L7 R8 L9 R10	L: R2 L: R2 L: R2 L: R4 L: R5 R6 L5 R6 L7 R8 L7 R8 L7 R9 L9	L1 L1 R2 L1 R2 L3 R2 L3 R2 L3 R4 L3 R4 L5 R4 L5 R6 L5 R6 L7 R6 L7 R8 L7 R8 L9 R8 L9 R8

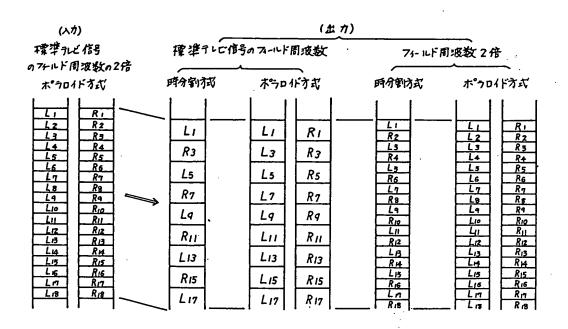
¥ 2 ⊠

(人 1)		(生力)		
標準がご信号 の不以下配収数のZ倍	標準于比信号のスー以用波数		フィルドは	波数2倍
時分割才划	時分的式	ボラロゲオ式	两邻放	不知作社
L 1 R2 L3 R4 L5 R6 L7 R8 L9 R10 L11 R12 L13 R14 L15 R16 L17 R16 L17 R16	L1 R2 L5 R6 L9 R10 L13 R14 L17	L1 R2 L3 R4 L5 R6 L7 R8 L9 R10 L11 R12 L13 R14 L15 R16 L17 R18	L1 R2 L3 R4 L3 R6 L7 R8 L9 R10 L11 R12 L12 R14 L15 R16 L17 R8	L: R2 L: R2 L: R2 L: R4 L: R4 L: R6 L: R6 L: R6 L: R8

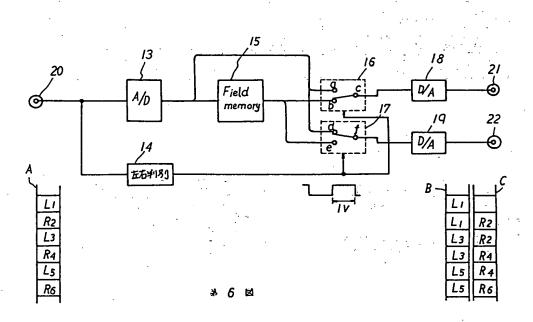
¥ 3 Ø

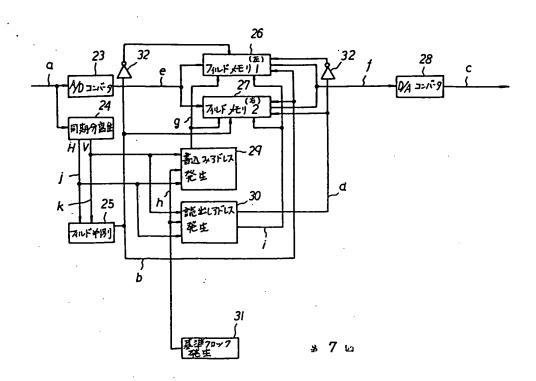
(人 力)		(<u>£</u>	力)		
標準元ど信号 のフィルド問波数	標準了しど	標準テレビ信号のフォールド周波数		71-4ド周波数2倍	
ポラロイド方式	時智才式	ボラロイド方式	時館就	木°ラロイド方式′	
L1 R1 R2 R2 L3 R3 L4 R4 L5 R5 L6 R6 L7 R7 L8 R8	L1 R2 L3 R4 L5 R6 L7 R8	L1 R1 L2 R2 L3 R3 L4 R4 L5 R5 L6 R6 L7 R7 L8 R8	L 1 R1 L2 R2 L3 R3 L4 R4 L5 R3 L5 R3 L4 R4 L5 R6 L7 R7 L9 R8	L: R: R: L: R: R: L: R: L: R: R: R: R: L: R:	

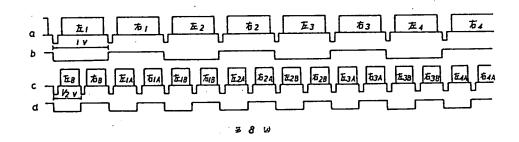
¥ 4 13

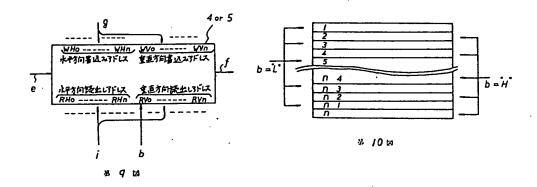


\$ 5 ⊠









a	1	76 1 2 3 4 	E. 2	75 2	### 3 ### 3
C _.	た A	E 1A 751A 1 3 3 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	注 B	E 2A	E 28

3 // M

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
✓ FADED TEXT OR DRAWING
☑ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
☐ OTHER:

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.